MANUAL DE USUARIO
Motor Corredizo Rossi 400 Kg

www.siccba.com.ar

MOTOR CORREDIZO ROSSI 400 Kg

M-COR-NANO400

INTRODUCCIÓN AL PRODUCTO

Por favor lea cuidadosamente el manual antes de instalar el equipo. Verifique las condiciones de funcionamiento:
Certifique que el portón esté en buenas condiciones de movimiento y funcionamiento, verificando todas las partes móviles como: ruedas, riel, guías y batientes.
El alineamiento entre portón y guías deben estar en perfectas condiciones.
El portón no debe hacer esfuerzos en el movimiento, éstos deben ser suaves en todo el recorrido.
Cualquier resistencia anormal en el movimiento del portón podrá obstruir la acción del automatizador.

ESPECIFICACIONES TÉCNICAS

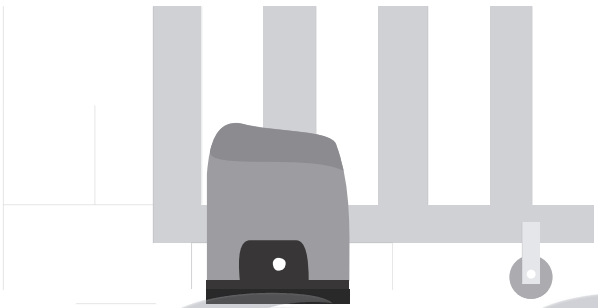
Modelo	M-COR-NANO400
Fuente de Alimentación	220 V
Potencia de Salida	1/4 Hp
Distancia de Op. De Transmisores	30m (Frecuencia:433.92mHz)
Tipo de Transmisores	3 canales
Altura Piñón Exterior	80 mm
Peso Máximo	400 Kg
Velocidad de Movimiento	3m/15seg
Finales de Carrera	Magnéticos
Velocidad del motor	1620 rpm
Consumo	0.184 kWh

INSTALACIÓN MECÁNICA

FIJACIÓN DEL AUTOMATIZADOR

Existen varias formas de instalación y fijación del motor, el objetivo es buscar la mejor automatización con seguridad, calidad y practicidad para cada tipo de portón. La fijación del motor deberá ser lo mas cercana al portón posible y en paralelo al mismo.

Ejemplos básicos de fijación



Siccba Sistemas de Seguridad
Dirección: Jacinto Ríos 256 - 3º B | **Tel:** +54 351 - 4531159 | **C.P:** 5000
Barrio General Paz - Córdoba - Argentina | **E- mail:** ventas@siccba.com.ar

FIJACIÓN EN BASE

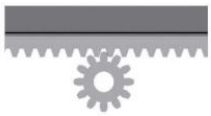
Cuando el piso presenta buenas condiciones de anclaje, planicie y buen paso de agua; en este caso la base del motor se fijará en el piso con 4 tornillos.

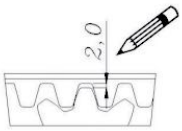
FIJACIÓN EN EL CEMENTO O BASE DE CEMENTO

En paralelo al portón y lo más cercano posible al mismo, con una altura suficiente para fijación de la cremallera en una base rígida del portón.
Dimensiones mínimas para la base de cemento: 210x250 mm.

INSTALACIÓN DE LA CREMALLERA

Las arandelas colocadas al inicio de las uniones de las cremalleras sirven para dar una altura mínima obligatoria de 2mm entre la cremallera y el arranque del motor. El incumplimiento de esta distancia, puede ocasionar un desgaste en el engranajeinterno del accionador o la ruptura de la cremallera con el arranque del motor.





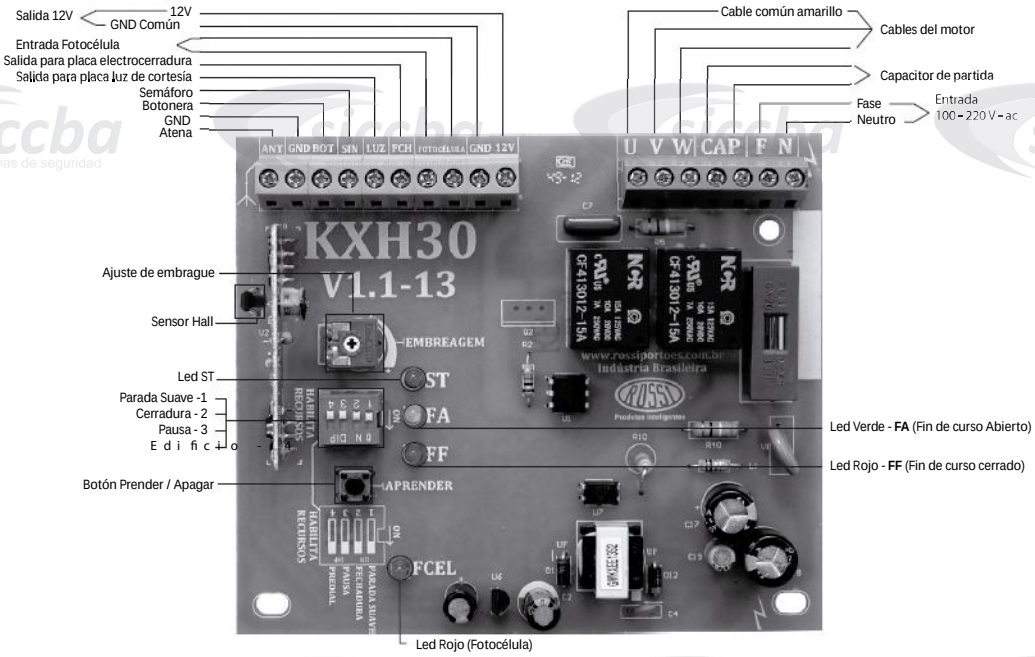
1)Coloque las arandelas en la base. Ponga el motor en la base y atornillarlo sobre las arandelas.
2)Coloque el motor en modo manual.
3)Hágalo deslizar en todo su recorrido para verificar que está paralelo al motorreductor (pilar de apoyo-portón).
4)**IMPORTANTE:** de esto depende la durabilidad del piñón y de la cremallera. Deje un pequeño espacio de ajuste entre el piñón de tracción y la cremallera. Para ello coloque entre la base y el motor, un suplemento de 2 o 2,5 mm de espesor (arandela, planchuela, etc.). Apoye la cremallera sobre el piñón y fíjela en todo su recorrido. Una vez fijadas, retire el elemento suplementador quedando de esta forma el espacio de ajuste requerido.
5)Atornille o suelde la cremallera a cada 50 cm.(Se recomienda soldadura ya que tornillo suele aflojarse).

AJUSTE

FINAL DE CARRERA / IMANES

Regule los imanes de fin de curso en modo abierto y cerrado, colocando uno en cada extremidad de la cremallera. Para esto es necesario la fijación de los soportes de imán. Con el portón en manual ábralo totalmente, posicione el soporte del imán en la extremidad de la cremallera, y muévalo para la derecha y para la izquierda hasta que el Led FA de la central se encienda.

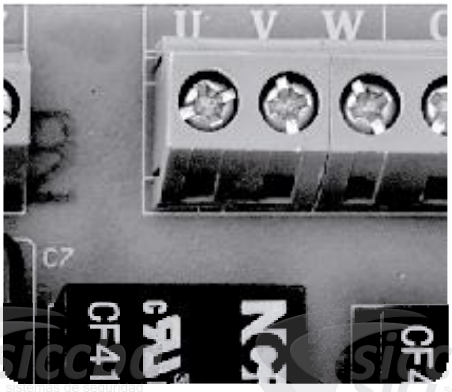
INSTALACIÓN DE LA CENTRAL



CARACTERÍSTICAS

Fuente de Alimentación	90V - 240V ac ~
Frecuencia de recepción	433 MHz
Memoria interna de 30 botones	
Sistema de transmisores anti clonaje, Rolling Code	
Fin de carrera con sensor HALL	
Cierre automático programable (Pausa)	
Embrague electrónico regulable	
Parada suave programable	
Borrado de control remotos individuales	
Salida para placa de semáforo	
Salida para fotocélula	
Salida para placa de luz de cortesía	
Salida para placa de electro cerradura	

CONEXIÓN DE LOS CABLES DEL MOTOR

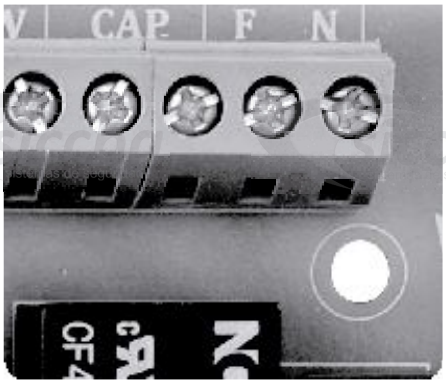


W - V - U – CABLE DE MOTOR

El motor tiene 3 cables. 2 Cables de giro y 1 cable común.
El común (generalmente de color amarillo) se debe conectar a la salida de U de la central.
V y W determinan la dirección de rotación del motor (derecha - izquierda), es indistinta su conexión.
Observe que la primera orden del control remoto hacia el portón, debe ser de apertura.
Si la primera orden es de cierre, debe invertir los cables V y W en la central del motor.

Siccba Sistemas de Seguridad
Dirección: Jacinto Ríos 256 - 3º B | **Tel:** +54 351 - 4531159 | **C.P:** 5000
Barrio General Paz - Córdoba - Argentina | **E- mail:** ventas@siccba.com.ar

CONEXIÓN DE LA RED ELÉCTRICA Y EL CAPACITOR



FUENTE DE ALIMENTACIÓN

Entrada de tensión con disyuntor de 10 Amper y cable a tierra en el equipo.

CAP- CAPACITOR DE ARRANQUE

Capacitor de arranque de acuerdo a la potencia del motor indicada en su etiqueta, los cables no poseen polaridad, su conexión es indistinta.

ACCESORIOS - 12V - GND

SALIDA GND - 12V

Salida para alimentación de placas de accesorios ROSSI, placa luz de cortesía, placa controladora, placa para electro cerradura, salida para fotocélula.

SALIDA DE LUZ– LUZ DE CORTESÍA

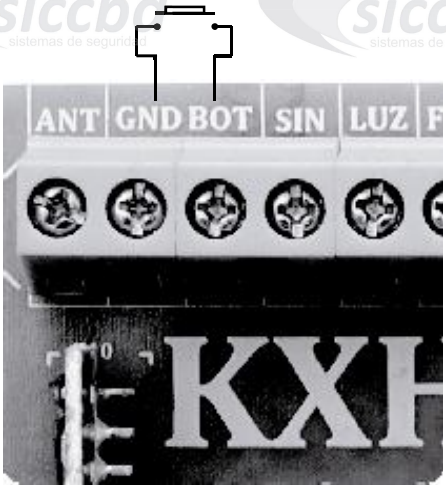
Conector para placa adicional de luz de cortesía.

SALIDA FCH – ELECTRO CERRADURA

Conector para placa adicional de electro cerradura, es necesario habilitar el DIP 2 (ON).

FINAL DE CARRERA CON SENSOR HALL

El sensor Hall detecta la polaridad de los imanes, positiva y negativa.
Antes de colocar los imanes, deberá identificar el fin de cierre y fin de apertura FA y FF para eso, deberá colocar los imanes en la cremallera y mover el portón, haciendo que estos pasen por el frente del sensor HALL, que iluminará el LED verde "FA" o " FF" rojo. (Si dos imanes encienden ambos LED deberá elegir uno y girarlo para invertir su polaridad.)



BOTONERA EXTERNA Y SEMÁFORO

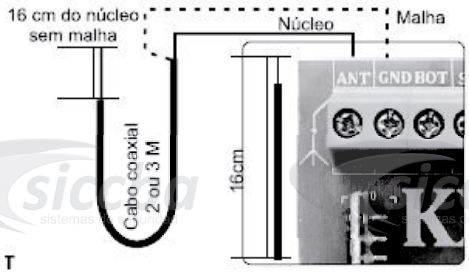
SIN -GND – SEMÁFORO

Consiste en conectar un semáforo en la central del motor, utilizando los bornes SIN y GND.

BOT/GND

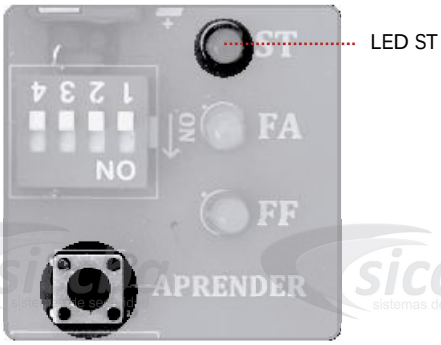
La salida para botonera consiste en instalar un botón externo (Tipo timbre), que le emita un pulso, en el borne (BOT) de la central electrónica, o conectar un portero eléctrico.
La botonera externa es utilizada para accionamiento manual del motor en garitas de control, accionamiento por porteros o teléfonos o un accionamiento eventual a la distancia por un botón externo, sin control remoto.

ANTENA



Antena de recepción de frecuencias, conecte la misma en el borne ANT. La misma no debe ser menor de 16 Cm.
En el caso que necesite un alcance mayor, conecto un cable coaxial de 2 a 3 metros de largo, en la entrada de la antena.
En la parte exterior del cable debe descubrir de su vaina 16cm de cable de cobre.
En la conexión en el borne ANT debe conectar el hilo de cobre en el terminal ANT y la malla del mismo a GND, como en el dibujo de la central.

GRABADO DE TRANSMISORES (TX)



ELIMINAR TRANSMISORES DE FORMA INDIVIDUAL

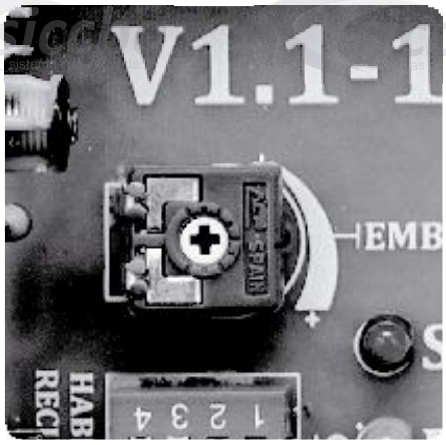
Esta función le permite borrar la codificación de la memoria, de forma independiente de cada uno de los controles remotos, sin que los demás se vean afectados.
Para llevar a cabo este procedimiento, el TX debe estar a su disposición.
Mantenga pulsado el botón aprender en la central del motor y pulse el botón del TX que desea borrar.
**Observación: El tiempo de pulsado del botón aprender debe ser menor que para borrar la memoria por completo.*

BORRADO DE LA MEMORIA

Pulse el botón LEARN y mantenga presionado hasta que el LED ST se apague. Con este procedimiento se borran los controles registrados.

LED ST - APRENDER / MEMÓRIA - GRABACIÓN DE CONTROLES

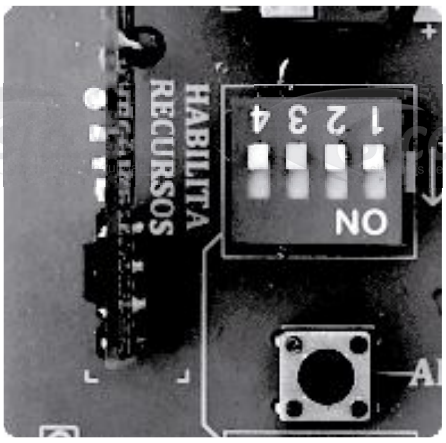
- Pulse y suelte el botón de Aprender en la central.
- Con el LED de acceso encendido, pulse uno de los botones del control remoto, al final de la grabación el LED parpadeará indicando que la misma fue satisfactoria.
- Repita el proceso para registrar otros botones del mismo control u otros.



EMB - AJUSTE DE EMBRAGUE

- Ajuste el potenciómetro a menos.
- Arranque el motor con el control remoto.
- Gradualmente, gire el potenciómetro de menor a mayor para que el portón comience a moverse.
- Ajuste el potenciómetro justo por encima de la necesidad de fuerza para su portón.

PROGRAMACIÓN DEL DIP



1. PARADA SUAVE

Disminuye la velocidad de su portón poco antes de llegar al final de curso.

2. CERRADURA

La programación de cerradura, cuando está activa, hace que la central, después de recibir una orden de apertura, primero envía un pulso para abrir la cerradura y luego de unos pocos segundos empieza a abrir la puerta.

3. CIERRE AUTOMÁTICO (PAUSA)

Coloque el Jumper de pausa y de la orden de apertura. Al llegar al final de curso de apertura (FA), el LED ST comenzará a parpadear en intervalos de 1 segundo, dejar que transcurra el tiempo deseado para luego dar nuevamente la orden con el control remoto.

Cada parpadeo indica 1 segundos de pausa (Ej.: Si el LED parpadea 20 veces, esto significa que el tiempo pausa es de 20 segundos. Después de realizar esta operación, la pausa estará programada, todas las aperturas que se hagan de ahora en adelante, se pondrá en funcionamiento esta operación, cerrando el portón de manera automática)

Para desactivar esta función, basta con quitar el Jumper de Pausa.

En la siguiente apertura la pausa estará desactivada.

(Para este tipo de configuración, con cierre automático, es de suma importancia para la seguridad del usuario y de terceros, la utilización de barreras infrarrojas o fotocélulas).

4. EDIFICIO

Cada control remoto abre el portón, pero sólo cierra de modo automático, dicho portón solo se detendrá en el final de curso abierto, es decir, cuando éste se encuentre abierto por completo. Cualquier mando que se ejecute desde un control remoto, mientras este esté en funcionamiento, será ignorado por la central.

Una vez que el portón llega al final de curso abierto, comienza a contar el tiempo de pausa, para su cierre automático. Sólo se cerrara después de transcurrido el tiempo programado.

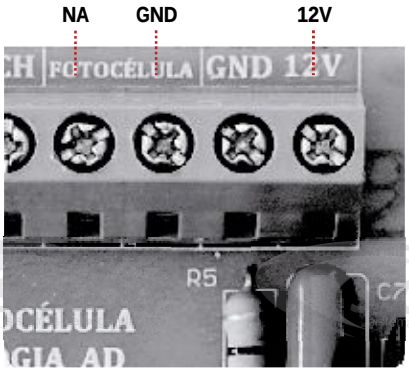
Si el control remoto es accionado, o un pulsado externo es apretado, se restablece el tiempo de pausa y comienza a contar nuevamente.

Si el portón está cerrado, cualquier control remoto podrá emitir su orden de apertura.

**Nota: El modo de edificio se activa automáticamente sólo es necesario ajustar el tiempo de pausa como lo indicado en el punto 1.*

Modo Residencial

Acepta todos los comandos del control remoto y pulsador externo (1° Pulso: Abre, 2° Pulso:Frena , 3° Pulso: Cierra)



FOTOCÉLULA

El sensor de barrera o fotocélulas para portones, debe ser instalado tanto el transmisor y el receptor.

- Deben estar colocados a la misma altura y en la misma dirección, la altura ideal para puertas de garaje es de 50 Cm desde el piso.
- La instalación de las fotocélulas deben hacerse lo más cerca de la puerta posible.

HERRAMIENTAS RECOMENDADAS PARA SU INSTALACIÓN

1. Taladro
2. Soldadora eléctrica
3. Llave Crique
4. Cinta métrica y nivel
5. Destornillador
6. Amoladora angular
7. Tester Digital
8. Llave inglesa
9. Martillo

ÍNDICE

Motor Corredizo Rossi 400 Kg

Introducción

Especificaciones Técnicas

Instalación Mecánica

Fijación del automatizador

Fijación en el cemento o base de cemento

Instalación de la cremallera

Ajuste - Fin de carrera/Imán

Conexión de los cables del motor

Conexión de la red eléctrica y el capacitor

Fuente de alimentación

CAP - Capacitor de arranque

Accesorios

Salida GND 12 V

Salida de Luz de cortesía

Salida FCH - Electro cerradura

Final de carrera con sensor Hall

Botonera externa y semáforo

SIN - GND - Semáforo

BOT - GND

Antena

Grabado de transmisores

EMB - Ajuste de embrague

Antes de imprimir este manual, por favor compruebe que es necesario hacerlo. Una tonelada de papel implica la tala de quince árboles y el consumo de 250.000 litros de agua. **El medio ambiente es cuestión de TODOS.**

Programación del dip
Parada Suave
Cerradura
Cierreautmático
Edificio
Fotocélula
Herramientas recomendables
Contenido

Antes de imprimir este manual, por favor compruebe que es necesario hacerlo. Una tonelada de papel implica la tala de quince árboles y el consumo de 250.000 litros de agua. **El medio ambiente es cuestión de TODOS.**